Автором книги разработан оригинальный метод компьютерного моделирования высокой детализации КМВД, который позволяет решать задачи моделирования динамических систем и механизмов любой сложности. С помощью этого метода построены работающие динамические модели механизмов, которые участвуют в управлении поведением автономного робота, а также схемотехнические решения, позволяющие ответить на вопросы самостоятельного обучения. Рассматриваются вопросы управления виртуальным роботом, распознавания образов, принятия решения, обучения и многие другие. Книга рассчитана на специалистов в области кибернетики, физиологии, робототехники, а также может быть полезна для школьников и студентов, которые интересуются компьютерным моделированием и обучением роботов.

9 785907 127593

САМООБУЧЕНИЕ АВТОНОМНОГО РОБОТА

Андрей Канарейкин

Андрей Канарейкин

САМООБУЧЕНИЕ АВТОНОМНОГО РОБОТА

С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ МЕТОДА КОМПЬЮТЕРНОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ ВЫСОКОЙ ДЕТАЛИЗАЦИИ

КМВД

Санкт-Петербург
2019